

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 07301324 A

(43) Date of publication of application: 14.11.95

(51) Int. Cl F16H 61/12 // F16H 59:24 F16H 59:44 F16H 59:46 F16H 59:68

(21) Application number: 06094332

(22) Date of filing: 06.05,94

(71) Applicant

NISSAN MOTOR CO LTD

(72) Inventor:

SHIMANAKA SHIGEKI KUROKAWA HIDEJI YAMAMOTO HIDEHARU TOMIOKA TAKASHI ISHII SHIGERU ARAO YOSHIHIDE MURATA MITSUO SHIROSAKI TATSUKI

(54) ABNORMALITY DECIDING DEVICE FOR AUTOMATIC TRANSMISSION

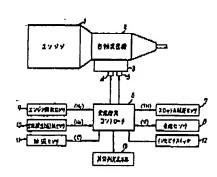
(57) Abstract:

PURPOSE: To avoid erroneous decision in a reverse drive condition, in the case of deciding abnormality of an automatic transmission using an engine speed as a transmission input rotational speed, by performing this abnormality decision when placed in a forward drive condition.

CONSTITUTION: In a controller 6, a speed change shift command to solenoids 4, 5 is determined from a throttle opening TH and car speed V, to put an automatic transmission 2 into a corresponding speed change shift. When ratio of an output rotational speed No relating to an engine speed Ne displays a mismatching value relating to the speed change shift command, the controller 6 outputs an abnormality signal to a display device 13. Thus by permitting the abnormality decision when discriminated in a forward drive condition from the throttle opening TH and the car speed V, erroneous daclaion at reverse drive time due to a one-way clutch of the transmission, generated in a conventional device permitting this abnormality decision when a torque

converter is placed in a lockup condition, can be avoided.

COPYRIGHT: (C)1995,JPO



(2)

特別平7-301324

【特許請求の範囲】

【鯖求項1】 コントローラからの交速段指令に応答し て対応する変速段を選択し、該選択変速段に対応したギ ヤ比でエンジンからの回転を変速して出力する自動変速 橙に用いられ、

1

前配変速段指令を検出する変速段指令検出手段と、変速 投入力回転数に対する変速機出力回転数の比である変速 比を算出する変速比算出手段と、これら手段からの信号 に応答して、変速段指令および算出変速比の間における 不整合から自動変速機の異常を判定するようにした自動 20 変速機の異常判定装置において、

前記エンジンから自動変速機へ動力が伝達される正駆動 状態を検出する正駆動状態検出手段と、

該手段からの信号に応答して、正駆動状態の間に前配自 助変速機の異常判定を行わせる異常判定許可手段とを設 けたことを特徴とする自動変速機の異常制定妨償。

【請求項2】 請求項1において、前記正駆動状態検出 手及はエンジンのスロットル開度が微少設定値以上であ る時をもって正駆動状態であると判別するよう構成した こと特徴とする自動変速機の異常判定装置。

【請求項3】 請求項1において、前配正駆動状態検出 手段はエンジンのスロットル閉座が微少設定値以上で、 且つ車速がロードロード級上の車速未満である時をもっ て正駆動状態であると判別するよう構成したこと特徴と する自動変速機の異常判定装置。

手段はエンジンのスロットル開度が微少設定値以上で、 且つ車速が所定値未満である時をもって正駆動状態であ ると判別するよう構成したことを特徴とする自動変速機 の異常判定装置。

【師求項5】 研求項1において、変速入力回転数はエ ンジン回転数であることを特徴とする自動変速機の異常 判定装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、自動変速機の異常な変 速段選択状態を判定する風幣判定装置に関するものであ **ኤ**

[0002]

を行うことが多くなりつつあり、この場合自動変速機 は、コントローラからの変速段指令に応答するソレノイ ドや変速制御井の作動により対応する変速段を選択す る。そして自動変速機は、この選択変速段に対応したギ ヤ比でエンジンからの回転を変速して出力する。

【0003】ところで、かかる電子式自動変速機は上記 ソレノイドの故障、変速制御弁のスティック、資速制御 **油路の詰まり等に起因して、選択変速段が指令通りにな** らないケースが起こり得る。そして運転者は、選択変速

うか、特に最高速変速段については判断が疑しい。かよ うに最高速変速段が選択され得ない状態では、エンジン の燃費が悪化するが、経験の強い運転者はこの状態のま ま、燃費が蒸くなったな、程度の認識を持ちつつも引き

【0004】そこで従来、特別平1-172663号公 報に記載の如く、変速機入出力回転数間の比である変速 比を算出し、これが変速指令と整合しているか否かによ り、自動変速機の変速段選択異常を制定するようにした 自動変速機の異常判定装置が提案された。

[0005]

焼き歩行させる。

【兇明が解決しようとする課題】ところで自動変速機の 入力回忆数に関しては、自動変速機とエンジンとの間に **挿入したトルクコンパータの出力回転数(ターピン回転** 数)を検出する方法と、エンジン回転数を検出する方法 とがある。前者のタービン回転数を検出する場合、当該 検出のためのタービン回転センサを取り付けるスペース が今日では殆どなく、実現困難であって実際的でない。

【0006】かと合ってエンジン回転数を検出する場 合、エンジンと自動変速機との間に挿入したトルクコン パータが入出力要素間で相対回転、所謂スリップを生 じ、このスリップが逐一変化することから、変速段選択 **英常判定が不正確になり、誤判定を生じ易い。この問題 解決に当たっては、トルクコンパータが入出力要素間を** 直結されてスリップ 0 のロックアップ状態の時に、エン ジン回転数に対する変速機出力回転数の比を求めて、上 記の変速段選択異常判定を行うようにすることが考えら

【0007】しかし、かようにロックアップ状態の時に 上記の変速段選択風効判定を行うというのでは、自動変 選機の伝動系にワンウエイクラッチが存在する構成上、 悄性走行のように自動変速機からエンジンへ動力が伝達 される逆駆動状態で上配の変速比が変速段指令に整合し ないものとなって、誤判定を生ずる。なお、このワンウ ェイクラッチが存在することによる、誤判定はターヒン 回転センサを取り付けて、ターピン回転数を検出した場 合でも同様である。

【0008】本発明は、上記ロックアップ状態でなくて も、エンジンから自助変速機へ動力が伝達される正駅動 【従来の技術】今日の自動変速機は、電子式に変速制御 40 状態なら、トルクコンパータのスリップ又は、ワンウェ イクラッチの逆駆動状態による変速比への影響は異常判 定に支障を来さない程度の軽微なものであるとの観点か ら、正駆動状態において上記の変速段選択異常制定を行 うようにすることにより、上記逆駆動状態における裁判 定の問題を解消することを目的とする。

[0009]

【疎暦を解決するための手段】この目的のため第1発明 による自動変速機の異常判定装置は、図1に実験で概念 を示す如く、コントローラからの変速良指令に応答して 段が本当に変速指令に対応した変速段になっているかど 50 対応する変速段を選択し、数選択変速段に対応したギヤ

(3)

特開平7-301324

3

比でエンジンからの回転を変速して出力する自動変速機 に用いられ、前配変速段指令を検出する変速段指令検出 手段と、変速機入力回転数に対する変速機出力回転数の 比である変速比を算出する変速比算出手段と、これら手 段からの信号に応答して、変速段指令および算出変速比 の間における不整合から自動変速機の異常を判定するよ うにした自動変速機の異常判定装置において、前配エン ジンから自動変速機へ動力が伝達される正駆動状態を検 出する正駆動状態検出手段と、該手段からの信号に応答 して、正駆動状態の間に前配自動変速機の異常判定を行 10 わせる異常判定許可手段とを設けたことを特徴とするも のである.

【0010】生た第2発明による自動変速機の異常制定 装置によれば、上記正駆動状態検出手段は図1に破線で 示すように、エンジンのスロットル開度が微少設定値以 上である時をもって正駆動状態であると判別するよう構 成する。

【0011】また第3発明による自動変速機の異常判定 装置によれば、上記正駆動状態検出手段は図1に破線で 示すように、エンジンのスロットル関皮が微少股定値以 20 上で、且つ事速がロードロード線上の事速未満である時 をもって正駆動状態であると判別するよう構成する。

【0012】第4発明による自動変速機の異常判定装置 によれば、前記正駆動状態検出手段はエンジンのスロッ トル開度が微少設定値以上で、且つ車速が所定値未満で ある時をもって正区助状態であると判別するよう構成す

【0013】第5発明による自動変速機の異常判定装置 によれば、変速入力回転数はエンジン回転数であること を特徴とするものである。

[0014]

【作用】第1発明において自動変速機は、コントローラ からの変速飲指令に応答して対応する変速剤を選択し、 この選択変速段に対応したギヤ比でエンジンからの回転 を変速して出力する。この間異常判定装置は、変速段指 今検出手段により検出した上記変速段指令、および変速 比算出手段により算出したエンジン回転数と変速機出力 回転数との比、つまり変速比の間における不整合から自 動変速機の異常を判定する。

っては、正駆動状態検出手段が正駆動状態を検出する間 に、当該自動変速機の異常判定を異常判定許可手段によ り許可する構成としたから、トルクコンパータがロック アップ状態である時に当該異常判定を許可する従来の異 常判定装置の場合において生じていた逆駆動時の誤判定 を回避することができる。なお正駆動状態であれば、ト ルクコンパータがロックアップ状態でなくても、トルク コンパータのスリップによる上記交速比への影響、又は ワンウェイクラッチによる影響は異常判定に支障を来さ

なることはない。

【0016】なお第2発明においては上記正駆動状態検 出手段は、エンジンのスロットル開度が巻少設定様以上 である時をもって正駆動状態であると判別する。この場 合、自動変速機の変速制御に不可欠なエンジンスロット ル開度から正駆励状態を判別することができ、当該判別 が簡便である。

【0017】 更に第3発明においては上記正駆動状態検 出手段は、エンジンのスロットル開度が微少設定値以上 で、且つ車速がロードロード級上の車速米満である時を もって正駆動状態であると判別する。この場合も、自動 変速機の変速制御に不可欠なエンジンスロットル関度お よび車速から正駆動状態を判別することができるという ように第2発明と同様な効果が得られるのに加えて、正 駆動状態を一層確実に判別することができ、判別精度を 高めることができる。

【0018】第4発明においては上記正紹動状態検出手 良は、エンジンスロットル開度が微少設定値以上で、且 つ串速が所定値未満である時をもって正駆動状態である と判別する。この場合判定特度を高めることができる。

【0019】第5発明においては、上記変速機入力回転 数としてエンジン回転数を用いる。この場合、エンジン 回転数を検出するセンサが既に設置済みであって、コス ト上有利である。

[0020]

【実施例】以下、本発明の実施例を図面に基づき詳細に 説明する。図2は、本発明による自動変速機の異常判定 装置を例示する車両用パワーユニットの制御システム図 である。図中、1はエンジン、2は自動変速機をそれぞ れ示し、これらエンジン1および自動変速機2を、図示 せざるトルクコンパータによりタンデム結合して車両用 のパワーユニットを構成する。なお自動変速機2は、前 逝4速の自動変速機とし、コントロールパルプ3内にお けるシフトソレノイド4, 5のON, OFFの組み合わ せにより第1速乃亜第4速を選択するものとする。

(0021) シフトソレノイド4, 5のON, OFFは 変速機用コントローラ6によりこれらを決定し、これが ため変速検用コントローラ6には、エンジンスロットル 閉度THを検出するスロットル開度センサ7からの信 【0015】ところで上記自助変速機の異常判定に当た 40 号、および車速Vを検出する車速センサ8からの信号を 入力する。コントローラ6は、これらスロットル開皮T Hおよび車速Vの組み合わせに基づき、現在の運転状態 に最も好適な変速段を演算し、自動変速機2がこの好適 な変速段に投入されるようシフトソレノイド4、5を0 N. OFF制御する。

【0022】コントローラ6はかかる変速制御の他に、 本発明が狙いとする自動変速接2の変速段選択異常を判 定するものとし、このためコントローラ6には上記のセ ンサ7, 8からの信号の他に、エンジン回転数Neを検 ない程度の軽微なものであり、判定精度が実用上同題に 50 出するエンジン回転センサ9からの信号、変速機出力回 (4)

校開平7-301324

転数Noを検出する変速機出力回転センサ10からの信 号、変速機作動油温Cを検出する油温センサ」Iからの 信号、および運転者が希望する走行形態に応じ手動で決 定する自動変速機の選択レンジを検出するインヒピタス イッチ12からの信号を夫々入力する。そして、コンド ローラ6は図3の異常判定を行って、判定結果を異常判 定表示器13に表示させるものとする。

【0023】図3の判定プログラムはエンジン1の図示 せざるイグニッションスイッチが投入された時から、以 て実行されるもので、ステップ21において自動変速走 行(D)レンジ以外のレンジが選択されていると判定す る場合、前記したエンジン回転数Neと変速機出力回転 数Noとの比に基づく変速段選択異常判定が困難である ことから、制御をそのまま終了して当政風常判定を実行 しない。

【0024】次いでステップ22~24において、エン ジンスロットル開度THおよび車速Vから関4に示す異 常判定許可領域が、異常判定禁止領域がを判別する。こ れら領域を説明するに、1/8未満のスロットル開度で 20 異常判定を禁止したのは、当該低スロットル開度は惰性 **逆行であることを表し、この惰性逆行は少なくとも、エ** ンジン1から自動変速機2へ励力が伝達される正駆動状 盤でなく、車輪から自動変速機2を経てエンジン1へ動 カが伝達される逆駆動状態である可能性もあって、エン ジン回転数Neと変速機出力回転数Noとの比で表され る変速比が、伝動系にワンウエイクラッチを有する自動 炎速機の構成上、必ずしも変速段指令に整合しないこと があり、この変速比に基づく変速段選択風俗判定が困難 であるためである。

【0025】また、車速Vが小さな設定車速V: =10 ka/b未満である時異常判定を禁止したのは、かかる低平 速ではトルクコンパータのスリップが、エンジン回転数 Neと変速機出力回転数Noとの比で表される変速比に 大きく影響して、誤判定のもとになるからである。更 に、車速Vが大きな改定車速V。=110km/h以上であ る時に異常判定を禁止したのは、1/8以上のスロット ル閉度でも、かかる資本速ではエンジン出力と定行抵抗 とがパランスしてエンジン1から自動変速機2へ動力が 上の車速である可能性があり、上記の変速比が必ずしも 変速段指令に整合しなくなることがあるためである。 尚、ロードロード線である走行抵抗と駆動力との関係に ついては、昭和54年12月20日株式会社山海堂発行 の「自励車工学全書3巻、自動車の性能と試験」の第3 1頁から第36頁の「2.1 動力性能」に詳述されてい

【0026】ステップ22~24において、エンジンス ロットル開度THおよび車速Vから図4に示す異常判定 禁止領域であると判別した場合、上記した理由によって SO 選択異常と判定する。そして、この異常がステップ34

変送比に基づく変速段選択異常判定が囚難であることか ら、例御をそのまま終了し、当該異常利定を実行しな

6

【0027】ステップ25~27では、エンジン回転数 Neが450rpm 以上が否か、また作動油温Cが20* C 以上、120°C 未満か否か、更に非変速中であるか 否かをチェックし、これら条件の1つでも満足されなけ れば、制御をその忠忠終了し、当該異常判定を実行した い。ここで、450 rpa 未満のエンジン回転数で異常判 後定時割り込みにより繰り返し、コントローラ6によっ 10 定を禁止した理由は、このエンジン回転数がアイドル回 転数にも満たない異常な低回転であることと、かかる低 エンジン回転数は時として観判定のもとになるなるため である。また、20°C 未満の低い作動油温および12 0°C 以上の高い作動油温において異常判定を禁止した 理由は、これら低温および高温状態の場合、作動油の粘 度が高くてフリクションロスが大きくなったり、作動油 の粘度が低下して自動変速機の正常な作動に支障をきた して、誤判定を生じやすいためである。更に、変速中に 異常判定を禁止した理由は、当該変速中は変速進行にと もなって変速比が逐一変化し、変速段指令に対応した値 になるのは変速終了後であるためである。

【0028】ステップ21において、Dレンジ選択中と 判別し、更にステップ22~24で図4に示した異常判 定許可領域にあると判別し(ステップ22, 24が正駆 動状館検出手段兼異常判定許可手段に相当する)、ステ ップ25におけるエンジン回転数の条件が満足され、又 ステップ26における作動抽造の条件が満足され、更に ステップ27で非変速中と判別する場合、以下に説明す る如くに自動変速機の変速段選択異常判定を行う。即ち 30 変速比算出手段に相当するステップ28で、エンジン回 転数Neに対する変速機出力回転数Noの比、つまり変 速比入=No/Neを算出する。そして変速及指令検出 手段に相当すステップ29で、コントローラ6からシフ トソレノイド4、5への変速負指令が4速か、それ以外 の1速~3速かを判別する。4速指令が発せられている 場合、異常判定装置に相当するステップ30.31で図 5の判定マップに基づき、車速Vが40km/k以上である にもかかわらず変速比入が、4速指令に対応しない設定 位 0. 3未満の極端に小さな値である状態をもって、自 伝達される正駆動状態でなくなる、所謂ロードロード線 40 動変速機の変速段選択風常と判定し、ステップ32で4 速異常信号を異常判定表示器13に出力する。なお、そ れ以外ではステップ32をスキップして制御を終了させ ることにより、図5に示す如く前回の判定結果を保持す

> 【0029】ステップ29において変速段指令が1速~ 3 速であると判別する場合、異常判定装置に相当するス テップ33で図6の判定マップに基づき、変速比入が1 速でさえあり得ないような設定値1. 05以上の極端に 大きな変速比である状態をもって、自動変速機の変速段

(5)

校開平7-301324

の判別結果に基づき、1速指令の時に発生すれば、ステップ35で1送異常信号を異常判定表示器13に出力し、2速指令の時に発生すれば、ステップ36で2速異常信号を異常判定表示器13に出力し、3速指令の時に発生すれば、ステップ37で3速異常信号を異常判定表示器13に出力する。なお、それ以外ではステップ34~37をスキップして制御を終了させることにより、図6に示す如く前回の判定結果を保护する。

[0030]

【発明の効果】かくして第1発明による自動変速機の変速制御装置は、請求項1に記載の如く、変速機入力回転数と変速機出力回転数との比で表される変速比、および変速段指令の間における不整合から自動変速機の異常を判定するに際し、正駆動状態の間に、当該自動変速機の異常利定を許可する構成としたから、エンジン回転数を変速機入力回転数として用いると進も、トルクコンバータがロックアップ状態である時又はワンウェイクラッチが逆駆動状態であるに当該異常判定を許可する従来の異常判定を回避することができる。なお正駆動状態であれ 20 は、トルクコンバータがロックアップ状態でなくても、トルクコンバータのスリップによる上記変速比への影響は異常判定に支障を来さない程度の軽微なものであり、判定制度が実用上問題になることはない。

【0031】なお上配正駆動状態の検出に際し請求項2 に記載した第2発明のように、エンジンのスロットル開 度が微少股定値以上である時をもって正駆動状態である と判別する場合、自動変速機の変速制御に不可欠なエン ジンスロットル開度から正駆動状態を判別することがで き、当該判別が節便である。

【0032】更に上記正駆動状態の検出に際し請求項3に記載した第3発明のように、エンジンのスロットル開度が微少設定値以上で、且つ東速がロードロード線上の車送未満である時をもって正駆動状態であると判定する場合も、自動変速機の変速制御に不可欠なエンジンスロットル開度および車速から正駆動状態を判別することができるという第2発明と同様な作用効果が得られるのに

加えて、正屈勁状態を一層確実に判別することができ、 判別精度を高めることができる。

【0033】なお、請求項4に配載した第4発明のよう に上配正駆動状態の判別を行っても、判別精度を高め得る

【0034】又、誘求項5に記載した第5発明のように、変速機入力回転数としてエンジン鑑定数を用いれば、既存の回転センサを利用できてコスト上有利である。

10 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明による自動変速機の異常判定装置を示す 概念図である。

【図2】 木発明による異常判定装置の一実施例を示す自 動変速機の制御システム図である。

【図3】同例において変速機用コントローラが実行する 変速段選択異常判定プログラムを示すフローチャートで ある。

【図4】 同例において設定した異常判定許可領域および 異常判定禁止領域を示す領域線図である。

20 【図 5】同例において改定した4 強異常判定マップを示すマップ図である。

【図6】 同例において設定した1~3 遠異常判定マップを示すマップ図である。

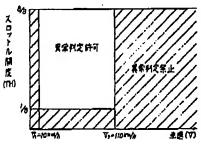
【符号の説明】

- 1 エンジン
- 2 自動変速機
- 3 コントロールパルプ
- 4 シフトソレノイド
- 5 シフトソレノイド
- 30 6 変速機用コントローラ (コントローラ)
 - 7 スロットル開度センサ

 - 9 エンジン回転センサ
 - 10 変速機出力回転センサ
 - 11 油温センサ
 - 12 インヒビタスイッチ
 - 13 異常判定表示器

[图4]

(図5)

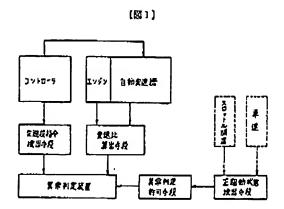


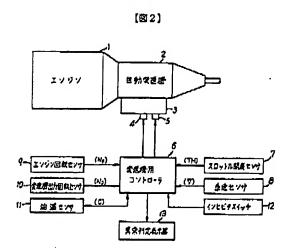
<u> </u>						
東海 マ	(40ks/b)					
2.05	料定結果 公存	利定結果 保存				
0.3	判定結為 促养	判定結果 保持				
L	判定站兵 祭的	4 推 興奮判定				

	21 31 0 480 1116					
	東湖 即令 住人	1,28	2 (3)	3 <u>18</u>		
	1, 05	1進 異常共居	2 途 異常料足	3 速 異常料定		
	0.3	叫定结果 保持	判定結果 保持	判定航果 条約		
	V. 3	判定計量 配到	判定総具 保持	判定航 程 辞		

(6)

物開平7-301324

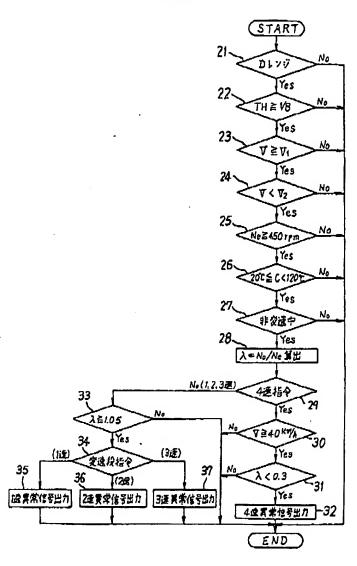




(7)

特명平7-301324

[⊠3}



フロントページの統き

(72) 発明者 賞岡 崇

神奈川県横浜市神奈川区宝町2番地 日産

自動車株式会社内

(72)発明者 石井 繁

神奈川県横浜市神奈川区宝町2番地 日産

自動車株式会社内

(72)発明者 新祖 良秀

神奈川県横浜市神奈川区宝町2番地 日遊

自勁車株式会社内

(72)発明者 村田 光生

神奈川県横浜市神奈川区宝町2番地 日産

自動車株式会社内

(8)

特調平7-301324

(72) 発明者 城▲埼▼ 建機 神奈川県横浜市神奈川区宝町2 登地 日英 自動車株式会社内